



AHMED ABDOULAYE CONDE

ÉTUDIANT EN SYSTÈMES EMBARQUÉS À LA RECHERCHE D'UNE ALTERNANCE
EN INGENIERIE SYSTÈMES EMBARQUÉS

Contrat d'alternance – 36 mois à partir de septembre 2025

« L'innovation naît de la maîtrise et de la curiosité. »

Fort de ma formation en ingénierie des systèmes embarqués, je souhaite intégrer une alternance pour appliquer mes connaissances sur le terrain et continuer à évoluer dans un environnement technique stimulant. Curieux et rigoureux, j'ai développé une solide capacité d'analyse, un bon esprit d'équipe et une vraie aisance dans la conduite de projets. Je recherche une entreprise dynamique où je pourrai contribuer à des projets concrets.

COORDONNÉES

+33 7 60 75 49 31

condeaac10@gmail.com

1 Rue de Valmy, 93120 La Courneuve

Permis B

FORMATION

Systèmes embarqués

ECE Paris
Paris, France
2025—2028

Instrumentation avancée et systèmes embarqué

Sorbonne Paris Nord
Villetaneuse, France
2024—2025

Licence de mathématiques parcours Data Science

Sorbonne Université
Paris, France
2021—2024

Cycle préparatoire filière Sciences et Techniques pour l'Ingénieur

Ecole Nationale des Sciences Appliquées d'Oujda
Oujda, Maroc
2019—2021

LANGUES

- Français : Maternelle
- Anglais : Niveau B1

CENTRES D'INTERÊT

- Programmation
- Modélisation
- Cuisine
- Voyage
- Sport

COMPÉTENCES

- C, C++, C#, Python, R, Langage assembleur, Linux
- Altium Designer, VHDL, MATLAB/Simulink
- CAO/DAO, Orcad, SolidWorks, Java
- Électronique analogique (AOP, filtres), SolidWorks
- Electronique numérique (logique, UART, SPI), PCB
- Multiplexage, Analogique et Puissance HW
- Protocoles embarqués, UWB, Ethernet
- Optimisation, Microsoft Office, Power BI

PROJETS RÉALISÉS

2024—2025

- Conception d'un robot autonome pour le concours Eurobot** : Conception d'un robot autonome mobile capable d'éviter les obstacles, de déployer une banderole et de soulever des pots vides. Développement en Python et Arduino IDE et modélisation 3D sous FreeCAD.
- Pilotage et Mesure d'un Moteur pour Robotique avec Arduino** : Développement d'un système de commande et de mesure pour un moteur utilisé en robotique. Le projet intègre Arduino, le NE555 et des capteurs pour contrôler la vitesse, mesurer la rotation et ajuster les paramètres via communication série.
- Développement en VHDL de modules embarqués sur FPGA**: machine d'états pour système de sécurité avec saisie d'un code via interrupteurs, gestion automatique du verrouillage, et conception horloge numérique réglable avec affichage temps réel sur 7 segments.
- Système embarqué sur PIC** : Contrôle de moteur pas à pas, servomoteur, télémetre ultrason et clavier matriciel via microcontrôleur PIC en C. Affichage sur écran LCD, gestion des timers, interruptions, CAN et PWM, avec architecture logicielle modulaire.

2023 2024

- Système de Supervision Raspberry Pi** : Arduino lit les capteurs analogiques, envoie les données via MQTT à un Raspberry Pi Python. Stockage des données dans InfluxDB et affichage sur Grafana en temps réel.
- Adjacence des Stations de Métro** : Développement d'un script pour générer une liste d'adjacence des stations de métro, incluant les stations voisines et les correspondances. Python

EXPÉRIENCES

Équipier polyvalent — 01/2025 - Présent

Hoct&Loca — Paris, France

- Accueil des clients, conseil sur les choix de chocolats.
- Préparation des commandes, service et maintien de la propreté.

Assistant Manager — 08/2022 — 09/2023

Domino's Pizza — Neuilly-Plaisance, France

- Management de 20 agents, formation et mentorat des nouveaux employés.
- Comptabilité, gestion administrative et gestion des stocks.